(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平11-119100

(43)公開日 平成11年(1999)4月30日

(51) Int.Cl.⁶

識別記号

FΙ

G 0 2 B 15/20

G 0 2 B 15/20

13/18

13/18

審査請求 未請求 請求項の数6 OL (全 11 頁)

(21)出願番号

特願平9-280758

(71)出願人 000000376

(22)出願日

平成9年(1997)10月14日

オリンパス光学工業株式会社 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

(72)発明者 石井 敦次郎

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ

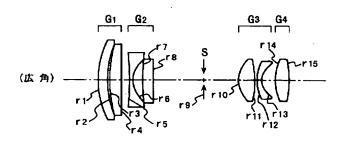
ンパス光学工業株式会社内

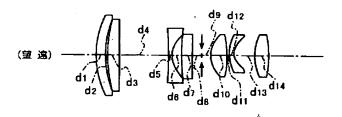
(54) 【発明の名称】 ズームレンズ

(57)【要約】

【課題】 小型化と低コスト化を実現したズームレンズを提供する。

【解決手段】 正の第1群 G_1 と負の第2群 G_2 と絞り Sと正の第3群 G_3 と正の第4群 G_4 とを有し、第1群 G_1 は変倍中固定であり、第2群 G_2 は変倍時広角端から望遠端にかけて物体側から像面側に移動し、第3群 G_3 は像面側から物体側に移動し、第4群 G_4 は像面位置を一定に保つために移動する。第1群 G_1 は物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと両凸レンズとで構成され、第2群 G_2 は物体側に両凹レンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成され正メニスカスレンズの像側の面が非球面であり、第3群 G_3 は両凸レンズの像側の面が非球面であり、第3群 G_3 は両凸レンズの物体側の面が非球面であり、第4群 G_4 は両凸レンズ1枚で構成される。





【特許請求の範囲】

【請求項1】 物体側から順に、変倍中固定の正の第1 群と、変倍時広角端から望遠端にかけて物体側から像面 側に移動する負の第2群と、変倍時広角端から望遠端に かけて像面側から物体側に移動する正の第3群と、変倍 時像面位置を一定に保つために移動する正の第4群とを 有し、前記第1群が接合又は分離された負レンズと正レ ンズの2枚で構成され、前記第3群が物体側から順に正 レンズ、正レンズ、負レンズの3枚、又は正レンズ、負 レンズの2枚で構成され、前記第3群が少なくとも1面

0. $3 < |L_3| / |L_2| < 1$.

ただし、 L_2 、 L_3 はそれぞれ前記第2群、前記第3群 の広角端から望遠端にかけての移動量である。

【請求項5】 前記第2群が少なくとも1面の非球面を 有することを特徴とする請求項1乃至請求項4のいずれ かに記載のズームレンズ。

【請求項6】 前記第4群が少なくとも1面の非球面を 有することを特徴とする請求項1乃至請求項5のいずれ かに記載のズームレンズ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、ズームレンズに関し、たとえばカムコーダーやデジタルカメラ等の電子撮像手段を用いたカメラに用いられるズームレンズに関する。

[0002]

【従来の技術】近年、カムコーダーやデジタルカメラ等の電子撮像手段を用いたカメラ分野においても、民生用として小型で低コストなズームレンズへの要求が強まっている。これらの要求を達成するためにはレンズ系全体を最小限のレンズ枚数で構成して低コスト化するとともに、レンズの占める空間を極力少なくして小型化を図ることが必要である。

【0003】このように構成したズームレンズとして は、特開平6-94997号公報、特開平6-1945 72号公報に、物体側から順に、変倍中固定の正の第1 群と、変倍時広角端から望遠端にかけて物体側から像面 側に光軸上を移動して変倍を行う負の第2群と、変倍時 広角端から望遠端にかけて像面側から物体側に移動する 正の第3群と、変倍時像面位置を一定に保つように移動 する正の第4群とを有するものがが示されている。特開 平6-94997号公報に示されたものは第1群が負レ ンズ、正レンズ、正レンズの3枚、第2群が負レンズ、 負レンズ、正レンズの3枚、第3群が正レンズ、正レン ズ、負レンズの3枚、または正レンズ、負レンズの2 枚、第4群が正レンズ1枚で構成され、特開平6-19 4572号公報に示されたものは第1群が負レンズと正 レンズの2枚で構成され、第2群が負レンズと正レンズ の2枚で構成され、第3群が正レンズ1枚、第4群は負 レンズと正レンズの2枚で構成され、第2群乃至第4群 の非球面を有することを特徴とするズームレンズ。

【請求項2】 前記第2群が物体側から順に負レンズ、 正レンズの2枚で構成されることを特徴とする請求項1 記載のズームレンズ。

【請求項3】 前記第4群が正レンズ1枚のみで構成されることを特徴とする請求項1又は請求項2記載のズームレンズ。

【請求項4】 下記の条件式(1)を満足することを特 徴とする請求項1乃至請求項3のいずれかに記載のズー ムレンズ。

$0 \cdots (1)$

がそれぞれ1面の非球面を有していてレンズ枚数の削減 がなされている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかし、特開平6-9 4997号公報に示されたものは、最もレンズ径の大き い第1群が3枚のレンズで構成されているため第1群の 薄型化が達成できず、またそのため第1群を通過する最 大画角の光線高が小さくならないため、レンズ径をさら に小型化することが困難であった。特開平6-1945 72号公報に示されたものは、第3群が1枚の正レンズ のみで構成されているため第3群によって変倍を助ける 作用が十分でなく、そのため第1群と第2群にかかる変 倍作用の負担が大きくなって、十分な小型化が困難であ った。また第3群で発生する球面収差、コマ収差、非点 収差等が大きくなり易く、変倍のために第3群を移動さ せることによる諸収差の変動が大きくなりやすく、さら に第3群の軸上光束の収斂力が弱く第4群に入射する軸 上光束が比較的平行光束に近くなるので、第4群で発生 するコマ収差や非点収差が大きくなってしまっていた。

【0005】本発明は上記の従来技術の問題点に鑑みてなされたものであり、その目的はさらなる小型化と低コスト化を実現したズームレンズを提供することである。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成する本発明のズームレンズは、物体側から順に、変倍中固定の正の第1群と、変倍時広角端から望遠端にかけて物体側から像面側に移動する負の第2群と、変倍時広角端から望遠端にかけて像面側から物体側に移動する正の第3群と、変倍時像面位置を一定に保つために移動する正の第4群とを有し、前記第1群が接合又は分離された負レンズと正レンズの2枚で構成され、前記第3群が物体側から順に正レンズ、正レンズ、負レンズの3枚、又は正レンズ、負レンズの2枚で構成され、前記第3群が少なくとも1面の非球面を有することを特徴とするものである

【0007】また、前記第2群が物体側から順に負レンズ、正レンズの2枚で構成されることが望ましい。また、前記第4群が正レンズ1枚のみで構成されることが望ましい。

【0008】また、前記第2群、前記第3群の広角端から望遠端にかけての移動量をそれぞれ L_2 、 L_3 とした

 $0.3 < |L_3| / |L_2| < 1.0$

また、前記第2群が少なくとも1面の非球面を有することが望ましい。

【0009】また、前記第4群が少なくとも1面の非球 面を有することが望ましい。以下、上記構成を採用した 理由と作用について説明する。まず、特開平6-949 97号公報に示されたものをさらに小型化するためにレ ンズ枚数を削減してレンズの占めるスペースを短縮する 方法を考える。特開平6-94997号公報に示された ものの第4群は正レンズ1枚で構成されており、また第 3 群は色収差補正のために負レンズが必ず必要であるの で最小枚数は正レンズ、負レンズの2枚であり、ともに これ以上のレンズ枚数削減の余地がない。そこでさらに レンズ枚数を削減するには第1群、第2群のレンズ枚数 を削減することが考えられるが、第1群、第2群とも色 収差補正のためにそれぞれ少なくとも1枚ずつの負レン ズ、正レンズが必要であるので、削減できるのは第1群 中の正レンズか第2群中の負レンズとなる。このうち第 1 群中の正レンズはレンズ径が大きくレンズ肉厚も厚い ので、レンズ枚数削減による小型化と低コスト化への効 果が最も大きい。

【0010】そこで本発明では、第1群を負レンズと正レンズの2枚で構成している。また第2群を負レンズと正レンズの2枚で構成することによってさらに小型化と低コスト化が可能になる。また第3群を正レンズ、正レンズ、負レンズの3枚、または正レンズ、負レンズの2枚で構成することによって諸収差を小さく抑えることができるので、変倍作用を第3群に大きく分担させることができ、その結果レンズ枚数を削減した第1群、第2群の変倍作用と収差補正の負担を軽減することができる。

 $0.3 < |L_3| / |L_2| < 1.0$

ここで $|L_2|$ 、 $|L_3|$ はそれぞれ第2群、第3群が変倍時に移動する移動量である。条件式(1)は第2群の移動量に対する第3群の移動量の割合を規定したものである。この割合が条件式(1)の下限を越えて小さくなると、第3群が分担する変倍作用が小さくなりすぎ、第2群に負担がかかりすぎて収差が劣化するか、あるいは小型化が十分でなくなる。またこの割合が条件式

(1) の上限を越えて大きくなると逆に第3群に負担がかかりすぎて収差が劣化する。

【0015】また本発明のズームレンズでは、球面収差や特に広角端でのコマ収差、非点収差の補正のために第3群中の少なくとも1面を光軸から離れるにしたがって正のパワーが弱くなる形状の非球面とすることが必要であり、また第2群中の少なくとも1面を光軸から離れるにしたがって負のパワーが弱くなる形状の非球面とすることで、コマ収差、非点収差、望遠端での球面収差等をさらに良好に補正することができる。

とき、下記の条件式(1)を満足することが望ましい。

\cdots (1)

【0011】また第3群のパワーを強くすることができるため、第4群に入射する軸上光束を比較的収斂気味にすることができるので、第4群で発生するコマ収差、非点収差を小さく抑えることができるうえ、バックフォーカスの短縮による小型化も同時に達成できる。さらに第3群を物体側から順に正、負のパワー構成にすることで、いわゆるリレー系といわれる第3群、第4群全体の主点をより物体側に移動させることができ、その結果第3群、第4群全体の結像倍率を変えることなく第3群、第4群全体の焦点距離を短くすることができ、レンズ全長を短縮できるという利点もある。

【0012】また本発明の場合、第3群、第4群全体の色収差の補正は第3群中の負レンズ1枚でも十分可能であるのと、前記のように第3群のパワーを強くすることができるために第4群の収差補正の負担が比較的軽いことから、第4群は正レンズ1枚のみで構成することが可能であり、また小型化、低コスト化の観点からもその方が望ましい。さらに本発明のようなズームレンズでは第4群を繰り出してフォーカシングをおこなうのが一般的であるので、その際のフォーカス駆動の負荷の低減にもつながる。

【0013】また本発明の場合、前記の特開平6-94997号公報に示されたものに対して第1群、第2群のレンズ枚数を削減した分だけ、第1群、第2群での収差の発生量が大きくなりやすいため、第3群に変倍作用をできるだけ多く分担させて第1群、第2群の負担を軽減することが望ましい。このため変倍に関して下記の条件式(1)を満足するように構成することが望ましい。

[0014]

 $\cdot \cdot \cdot (1)$

【0016】また第4群中の少なくとも1面を光軸から離れるにしたがって、正のバワーが弱くなる形状の非球面とすることによって、特に非点収差等をさらに良好に補正することができる。

[0017]

【発明の実施の形態】次に、本発明のズームレンズの実施例1乃至6について説明する。各実施例のズームレンズのレンズデータは後記する。

【0018】実施例1のレンズ構成を示す断面図を図1に示す。実施例1は、物体側から順に、正の第1群 G_1 と負の第2群 G_2 と絞りSと正の第3群 G_3 と正の第4群 G_4 とを有し、第1群 G_1 は変倍中固定であり、第2群 G_2 は変倍時広角端から望遠端にかけて物体側から像面側に移動し、第3群 G_3 は変倍時広角端から望遠端にかけて像面側から物体側に移動し、第4群 G_4 は変倍時像面位置を一定に保つために移動する。

【0019】第1群G1は、物体側から順に物体側に凸

面を向けた負メニスカスレンズと両凸レンズとで構成され、2 枚のレンズは互いに分離されている。第2 群 G_2 は、物体側から順に物体側に両凹レンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成され、正メニスカスレンズの像側の面が非球面である。第3 群 G_3 は、物体側から順に両凸レンズと物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズとで構成され、両凸レンズの物体側の面が非球面である。第4 群 G_4 は、両凸レンズ1 枚で構成されている。また、実施例1 のズームレンズは前記の条件式 (1) を満足する。

【0020】実施例2のレンズ構成を示す断面図を図2 に示す。実施例2の全体のパワー配置と変倍時の群の動 きは実施例1と同様である。第1群G1は、物体側から 順に物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと両凸レ ンズとで構成され、2枚のレンズは互いに分離されてい る。第2群G。は、物体側から順に両凹レンズと物体側 に凸面を向けた負メニスカスレンズと物体側に凸面を向 けた正メニスカスレンズとで構成され、負メニスカスレ ンズと正メニスカスレンズとは接合され、正メニスカス レンズの像側の面が非球面である。第3群G3は、物体 側から順に両凸レンズと物体側に凸面を向けた正メニス カスレンズと物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ とで構成され、正メニスカスレンズと負メニスカスレン ズとは接合され、両凸レンズの物体側の面が非球面であ る。第4群G₄は、両凸レンズ1枚で構成されている。 また、実施例2のズームレンズは前記の条件式(1)を 満足する。

【0021】実施例3のレンズ構成を示す断面図を図3に示す。実施例3の全体のパワー配置と変倍時の群の動きは実施例1と同様である。第1群 G_1 は、物体側から順に物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと両凸レンズとで構成され、2枚のレンズは接合されている。第2群 G_2 は、物体側から順に両凹レンズと正レンズとで構成され、正レンズの像側の面が非球面である。第3群 G_3 は、物体側から順に両凸レンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた重メニスカスレンズとで構成され、両凸レンズ1枚で構成され、物体側の面が非球面である。また、実施例3のズームレンズは前記の条件式(1)を満足する。

【0022】実施例4のレンズ構成を示す断面図を図4に示す。実施例4の全体のパワー配置と変倍時の群の動きは実施例1と同様である。第1群 G_1 は、物体側から順に物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと両凸レンズとで構成され、2枚のレンズは互いに分離されている。第2群 G_2 は、物体側から順に両凹レンズと物体側

に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成され、正メニスカスレンズの像側の面が非球面である。第3群 G_3 は、物体側から順に両凸レンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズとで構成され、両凸レンズの物体側の面が非球面である。第4群 G_4 は、両凸レンズ1枚で構成されている。また、実施例4のズームレンズは前記の条件式(1)を満足する。

【0023】実施例5のレンズ構成を示す断面図を図5に示す。実施例5の全体のパワー配置と変倍時の群の動きは実施例1と同様である。第1群 G_1 は、物体側から順に物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと両凸レンズとで構成され、2枚のレンズは接合されている。第2群 G_2 は、物体側から順に両凹レンズと正レンズと両凹レンズとで構成され、正レンズの像側の面が非球面である。第3群 G_3 は、物体側から順に両凸レンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた直メニスカスレンズとで構成され、両凸レンズの物体側の面が非球面である。第4群 G_4 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ1枚で構成され、物体側の面が非球面である。また、実施例5のズームレンズは前記の条件式(1)を満足する。

【0024】実施例6のレンズ構成を示す断面図を図6に示す。実施例6の全体のパワー配置と変倍時の群の動きは実施例1と同様である。第1 群 G_1 は、物体側から順に物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズと物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成され、2 枚のレンズは接合されている。第2 群 G_2 は、物体側から順に物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成され、2 枚のに物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズとで構成されている。第3 群 G_3 は、物体側から順に2 枚の両凸レンズと物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズとで構成され、最も物体側の両凸レンズの物体側の面がよれている。第4 群 G_4 は、両凸レンズ 1 枚で構成されている。また、実施例6 のズームレンズは前記の条件式(1)を満足する。

【0025】以下に各実施例のレンズデータを示すが、記号は前記の他、f は全系の焦点距離、 F_{NO} はF ナンバ、 ω は半画角、 r_1 、 r_2 、・・・は各レンズ面の曲率半径、 d_1 、 d_2 、・・・は各レンズ面間の間隔、 n_{d1} 、 n_{d2} 、・・・は各レンズの d 線の屈折率、 ν_{d1} 、 ν_{d2} 、・・・は各レンズのアッベ数である。なお、光軸方向をZ 軸、光軸方向と垂直な方向をY 軸とすると、非球面は下記の式(Z)にて表せられる。

[0026]

 $Z = C Y^{2} / [1 + \sqrt{1 + (1 + K) C^{2} Y^{2}}]$ + A₄ Y⁴ + A₆ Y⁶ + A₈ Y⁸ + A₁₀Y¹⁰

ただし、Cは面頂における曲率 (=1/r、rは曲率半

· (2)

径)、Kは円錐係数、A₄、A₆、A₈、A₁₀はそれぞ

れ4次、6次、8次、10次の非球面係数である。

実施例1

実施例2

度施例 2
$$f = 5.33 \sim 9.23 \sim 15.45$$

$$F_{N0} = 2.79 \sim 3.11 \sim 3.56$$

$$2\omega = 65.1 \sim 40.5 \sim 24.8$$

$$r_1 = 17.5585 \qquad d_1 = 1.200 \qquad n_{d1} = 1.84666 \qquad \nu_{d1} = 23.78$$

$$r_2 = 12.7200 \qquad d_2 = 1.068$$

$$r_3 = 16.3917 \qquad d_3 = 3.679 \qquad n_{d3} = 1.69680 \qquad \nu_{d3} = 55.53$$

$$r_4 = -84.4913 \qquad d_4 = (可変)$$

$$r_5 = -48.2980 \qquad d_5 = 0.840 \qquad n_{d5} = 1.77250 \qquad \nu_{d5} = 49.60$$

$$r_6 = 5.3611 \qquad d_6 = 1.827$$

```
r_7 = 19.9998
                                d_7 = 0.600
                                                  n_{d7} = 1.48749 v_{d7} = 70.21
 r <sub>8</sub> =
          8. 1444
                                d_8 = 1.800
                                                  n_{d8} = 1.84666 v_{d8} = 23.78
        18.3790 (非球面) d<sub>9</sub> = (可変)
          ∞ (絞り)
                                d<sub>10</sub>= (可変)
          5.9522 (非球面) d 11= 2.300
r 11=
                                                  n_{d11} = 1.58913 v_{d11} = 61.18
 r_{12} = -23.5594
                                d<sub>12</sub>= 0.150
          8. 1391
                                d<sub>13</sub>= 1.500
                                                  n_{d13} = 1.60311 v_{d13} = 60.64
r_{13} =
r <sub>14</sub>= 19.5373
                                d<sub>14</sub>= 0.100
        12.8481
                                d<sub>15</sub>= 0.700
                                                  n_{d15} = 1.84666 \nu_{d15} = 23.78
r 15=
          4.0598
                                d<sub>16</sub>= (可変)
r 16=
         9.9038
                                d<sub>17</sub>= 2.100
                                                  n_{d17} = 1.69680 \quad \nu_{d17} = 55.53
r<sub>18</sub>= -33.9009
ズーム間隔
      f
            5. 33
                     9.23
                               15.45
     d<sub>4</sub> 0.903 5.403 8.750
      d 9 9.247 4.746 1.400
     d<sub>10</sub> 3. 751 2. 293 0. 936
      d 16 3.894 3.917 3.510
非球面係数
     第9面
     K = 0
     A_4 = -3.8188 \times 10^{-4}
     A_6 = -5.4534 \times 10^{-6}
     A_8 = -5.0916 \times 10^{-7}
     A_{10}= 1.5222×10<sup>-8</sup>
     第11面
     K = -0.2184
     A_4 = -7.0868 \times 10^{-4}
     A_6 = 2.5182 \times 10^{-5}
     A_8 = -3.9567 \times 10^{-6}
     A_{10} = 1.7645 \times 10^{-7}
      | L_3 | / | L_2 | = 0.359
実施例3
              f = 5.50 \sim 9.53 \sim 15.81
              F_{N0} = 2.79 \sim 3.35 \sim 4.33
              2 \omega = 63.4
                                 \sim 39.3 \sim 24.3
r_1 =
         19.0896
                                   d_1 = 1.200
                                                    n_{d1} = 1.84666 v_{d1} = 23.78
          14.7521
                                   d_2 = 3.097
                                                     n_{d2} = 1.60311 v_{d2} = 60.64
r_3 = -7692.3867
                                   d<sub>3</sub> = (可変)
        -76. 4386
                                   d_4 = 0.840
r 4 =
                                                    n_{d4} = 1.77250 v_{d4} = 49.60
                                   d_5 = 1.811
r <sub>5</sub> =
           4.8598
         18. 2814
                                   d_6 = 1.760
                                                    n_{d6} = 1.80518 v_{d6} = 25.42
r_6 =
                   (非球面) d<sub>7</sub> = (可変)
          \infty
          ∞(絞り)
                                d<sub>8</sub> = (可変)
         . 7.3400 (非球面) d<sub>9</sub> = 2.642
                                                    n_{d9} = 1.58913 v_{d9} = 61.18
                                   d<sub>10</sub>= 0.150
r <sub>10</sub>=
       -22. 1205
                                   d<sub>11</sub>= 1.973
           8.0241
                                                    n_{d11} = 1.72916 v_{d11} = 54.68
r 11=
                                   d<sub>12</sub>= 0.150
         52.4926
r 12=
         14.0423
                                   d<sub>13</sub>= 0.700
r_{13} =
                                                    n_{d13} = 1.84666 v_{d13} = 23.78
                                   d<sub>14</sub>= (可変)
          4.0797
r <sub>14</sub>=
```

```
n_{\,d15\text{=}} 1:58913 \nu_{\,d15\text{=}} 61.14
r<sub>15</sub>= 10.1820 (非球面) d<sub>15</sub>= 1.745
r <sub>16</sub>= 1133.0330
ズーム間隔
      f
            5. 50
                     9.53
                               15.81
      d<sub>3</sub> 1.157 5.471 8.096
      d<sub>7</sub> 8.238 3.924 1.300
      d<sub>8</sub> 5.647 3.626 0.936
      d 14 2.073 3.422 4.464
非球面係数
     第7面
     K = 0
     A_4 = -5.8146 \times 10^{-4}
     A_6 = -3.5256 \times 10^{-7}
     A_8 = -1.1100 \times 10^{-6}
     A_{10}= 9.7216×10<sup>-9</sup>
     第9面
     K = -0.2184
     A_4 = -5.1506 \times 10^{-4}
     A_6 = -2.2707 \times 10^{-6}
     A_8 = 2.5686 \times 10^{-7}
     A_{10}=-1.0482\times10^{-8}
     第15面
     K = 0
     A_4 = -2.2630 \times 10^{-4}
     A_6 = 1.7763 \times 10^{-5}
     A_8 = -1.5096 \times 10^{-6}
     A_{10}= 9. 3766×10<sup>-8</sup>
      | L_3 | / | L_2 | = 0.679
実施例4
              f = 5.50 \sim 9.53 \sim 15.95
              F_{N0} = 2.79 \sim 3.14 \sim 3.97
              2 \omega = 63.4
                                 \sim 39.3 \sim 24.1
r_1 = 19.3574
                                d_1 = 1.200
                                                  n_{d1} = 1.84666 v_{d1} = 23.78
r_2 = 14.9375
                                d_2 = 0.349
r_3 = 17.7409
                                d_3 = 2.752
                                                  n_{d3} = 1.69680 v_{d3} = 55.53
r_4 = -175.9537
                                d₄= (可変)
r_5 = -99.9969
                                d_5 = 0.840
                                                  n_{d5} = 1.77250 v_{d5} = 49.60
         4.6050
                                d_6 = 1.733
r<sub>6</sub> =
r<sub>8</sub> = 60.0003 (非球面) d<sub>8</sub> = (可変)
r <sub>9</sub> =
         ∞ (絞り)
                                d<sub>9</sub> = (可変)
         6.3631 (非球面) d<sub>10</sub>= 2.300
                                                  n_{d10}=1.58913 v_{d10}=61.18
r 11= -29. 3771
                                d<sub>11</sub>= 0.150
r<sub>12</sub>= 12.3021
                                d<sub>12</sub>= 1.270
                                                  n_{d12} = 1.60311 v_{d12} = 60.64
r <sub>13</sub>= 69. 7876
                                d<sub>13</sub>= 0.650
r <sub>14</sub>= 11.6182
                                d_{14}= 0.700
                                                  n_{d14} = 1.84666 \nu_{d14} = 23.78
                                d<sub>15</sub>= (可変)
r <sub>15</sub>=
        4.4105
r <sub>16</sub>= 15.0443
                                d<sub>16</sub>= 2.100
                                                  n_{d16} = 1.69680 \quad v_{d16} = 55.53
r_{17} = -22.9162
ズーム間隔
     f
           5. 50 9. 53
                               15.95
```

```
d<sub>4</sub> 1.089 5.514 8.193
     d<sub>8</sub> 8.404 3.979 1.300
      d_9 \ \ 5.\ 452 \ \ \ 3.\ 557 \ \ \ 0.\ 936
      d 15 2.363 2.908 3.253
非球面係数
     第8面
     K = 0
     A_4 = -6.0060 \times 10^{-4}
     A_6 = -2.5355 \times 10^{-5}
     A_8 = 1.4947 \times 10^{-6}
     A_{10} = -1.2788 \times 10^{-7}
     第10面
     K = -0.2184
     A_4 = -6.2370 \times 10^{-4}
     A_6 = -6.8746 \times 10^{-7}
     A_8 = 1.5135 \times 10^{-7}
     | L_3 | / | L_2 | = 0.636
実施例5
              f = 5.34 \sim 9.26 \sim 15.34
             F_{N0} = 2.79 \sim 3.36 \sim 4.48
              2 \omega = 64.9
                               \sim 40.3 \sim 25.0
r_1 = 19.0276
                               d_1 = 1.200
                                                 n_{d1} = 1.84666 v_{d1} = 23.78
r_2 = 13.5393
                               d_2 = 3.589
                                                 n_{d2} = 1.60311 v_{d2} = 60.64
r_3 = -422.2925
                               d<sub>3</sub> = (可変)
r<sub>4</sub> =-644. 1560
                               d_4 = 0.840
                                                 n_{d4} = 1.77250 v_{d4} = 49.60
         4.6769
                               d_5 = 1.796
r_6 = 12.4221
                               d_6 = 1.760
                                                 n_{d6} = 1.80518 v_{d6} = 25.42
         \infty
                   (非球面) d<sub>7</sub> = 0.300
r_8 = -19.3978
                               d_8 = 0.800
                                                n_{d8} = 1.51633 v_{d8} = 64.14
r_9 = 112.3274
                               d<sub>9</sub> = (可変)
         ∞ (絞り)
                               d<sub>10</sub>= (可変)
         7.4109(非球面) d<sub>11</sub>= 2.727
                                                 n_{d11} = 1.58913 v_{d11} = 61.18
                               d<sub>12</sub>= 0.150
r<sub>12</sub>= -19.0346
                               d_{13}= 2.046
         8. 1629
                                                 n_{d13} = 1.72916 v_{d13} = 54.68
                               d <sub>14</sub>= 0.150
r <sub>14</sub>= 103. 6201
                               d_{15} = 0.700
r<sub>15</sub>= 14.0489
                                                 n_{d15} = 1.84666 v_{d15} = 23.78
         3. 9993
                               d<sub>16</sub>= (可変)
r<sub>17</sub>= 10.7947(非球面)d<sub>17</sub>= 1.676
                                                 n_{d17} = 1.58913 v_{d17} = 61.14
r <sub>18</sub>= 244.0022
ズーム間隔
           5.34
                    9.26
                              15.34
     d<sub>3</sub> 0.983 4.951
     d<sub>9</sub> 7. 260 3. 292 1. 300
     d<sub>10</sub> 5. 781 3. 776 0. 936
     d 16 2.140 3.006 3.335
非球面係数
     第7面
     K = 0
     A_4 = -5.8146 \times 10^{-4}
     A_6 = -3.5256 \times 10^{-7}
```

```
A_8 = -1.1100 \times 10^{-6}
     A_{10}= 9.7216×10<sup>-9</sup>
     第11面
     K = -0.2184
     A_4 = -6.0173 \times 10^{-4}
     A_6 = -3.9633 \times 10^{-6}
     A_8 = 5.1710 \times 10^{-7}
     A_{10}=-1.9276×10<sup>-8</sup>
     第17面
     K = 0
     A_4 = -9.0648 \times 10^{-5}
     A_6 = 1.6145 \times 10^{-5}
     A_8 = -1.1806 \times 10^{-6}
     A_{10} = 1.0627 \times 10^{-7}
      | L_3 | / | L_2 | = 0.813
実施例6
              f = 5.52 \sim 9.54 \sim 15.91
              F_{N0} = 2.78 \sim 3.39 \sim 4.22
              2 \omega = 63.2
                                 \sim 39.2
                                               \sim 24.1
r_1 = 18.1384
                                d_1 = 1.200
                                                   n_{d1} = 1.84666 v_{d1} = 23.78
r_2 = 12.8515
                                d_2 = 5.173
                                                   n_{d2} = 1.60311 v_{d2} = 60.64
r_3 = 229.0224
                                d<sub>3</sub> = (可変)
r_4 = 41.3044
                                d_4 = 0.783
                                                   n_{d4} = 1.65160 v_{d4} = 58.55
         5.1749
                                 d_5 = 3.535
r_6 = -33.2963
                               d_6 = 0.700
                                                   n_{d6} = 1.56384 v_{d6} = 60.67
        20.7633
                                d_7 = 0.000
         8.2198
                                d_8 = 1.760
                                                   n_{d8} = 1.80518 v_{d8} = 25.42
r_9 = 13.1948
                                d<sub>9</sub> = (可変)
        `∞ (絞り)
                                d<sub>10</sub>= (可変)
r<sub>11</sub>= 12.3402(非球面) d<sub>11</sub>= 3.698
                                                   n_{d11} = 1.67790 \quad \nu_{d11} = 55.34
r<sub>12</sub>= -11.8524
                                d_{12} = 0.858
r<sub>13</sub>= 11.4834
                                                   n_{d13^{=}} 1. 60311 \nu_{d13^{=}} 60. 64
                                d_{13}= 2.355
r <sub>14</sub>= -18. 6404
                                d<sub>14</sub>= 0.130
r <sub>15</sub>= 48. 4996
                                                   n_{d15^{\pm}} 1. 84666 \nu_{d15^{\pm}} 23. 78
                                d_{15} = 0.700
                                d<sub>16</sub>= (可変)
r <sub>16</sub>=
         5. 5496
r<sub>17</sub>= 14. 2502
                                 d<sub>17</sub>= 1.722
                                                   n_{d17} = 1.58913 v_{d17} = 61.14
r <sub>18</sub>= -86. 9086
ズーム間隔
      f
            5. 52
                      9.54
                               15.91
      d<sub>3</sub> 0.684 4.781
                              7.816
      d<sub>9</sub> 8.425 4.327
                              1.300
      d<sub>10</sub> 5.375 3.214 0.936
      d<sub>16</sub> 1.927 3.500 3.547
非球面係数
     第11面
     K = -0.2184
     A_4 = -7.1086 \times 10^{-4}
     A_6 = 2.9893 \times 10^{-5}
     A_8 = -3.3152 \times 10^{-6}
     A_{10}= 1.3762×10<sup>-7</sup>
```

$| L_3 | / | L_2 | = 0.622$

実施例1の収差曲線図を図7に示す。(a)は広角端で の収差、(b)は中間焦点距離での収差、(c)は望遠 端での収差である。他の実施例の収差補正状況は実施例 1と同等であるので図示は省いてある。

[0027]

【発明の効果】以上の説明から明らかなように、本発明 により、収差が良好に補正され小型で低コストなズーム レンズを提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例1のズームレンズの断面図であ

【図2】本発明の実施例2のズームレンズの断面図であ る。

【図3】本発明の実施例3のズームレンズの断面図であ

る。

【図4】本発明の実施例4のズームレンズの断面図であ

【図5】本発明の実施例5のズームレンズの断面図であ

【図6】本発明の実施例6のズームレンズの断面図であ

【図7】実施例1の収差曲線図である。

【符号の説明】

G1第1群

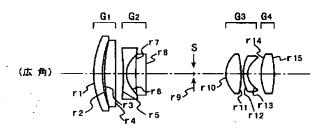
G2第2群.

G3第3群

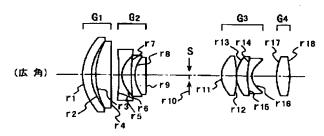
G4第4群

S 絞り

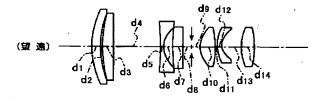
【図1】



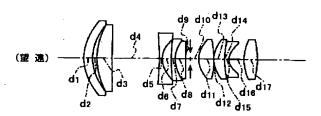




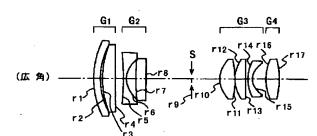
【図2】

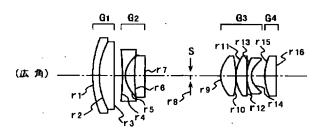


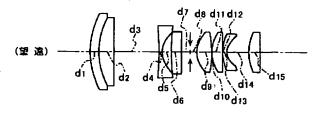
【図3】



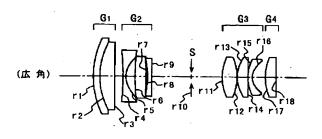
【図4】

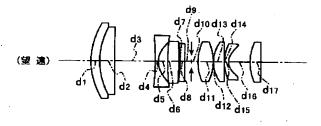




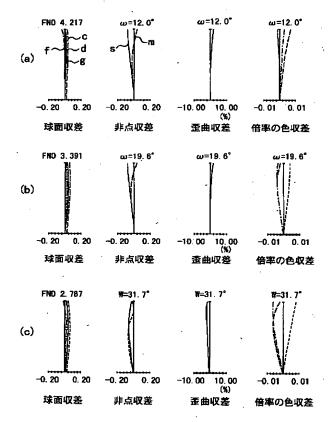


【図5】





【図7】



【図6】

